

Su.

\*«

$$M, \quad t t_a \quad M_3 \quad \quad \quad \begin{matrix} w, \\ of \end{matrix} \quad \begin{matrix} V_2 \\ o f \end{matrix} \quad \begin{matrix} W_j \\ o i y \end{matrix} \quad = 0 .$$

Si possono anche eliminare intieramente dalle suddette equazioni i differenziali &, e ridarle fra sole quantità finite. Osserviamo per ciò che, ricordando il significato delle lettere  $P, Q, R$  (art. prec.), si ha

dove  $x$ , rappresenta un opportuno fattore : qualunque sia la funzione  $W$  si ha dunque

la base a ciò le (22), (23) si trasformano facilmente nelle seguenti : »

nelle quali non entra più alcun differenziale.

Supponiamo che i due sistemi di superficie rappresentati dalle (19), quando le  $M, v$  sono parametri arbitrarii, sieno ortogonali. Si avrà identicamente

e quindi anche

$$(24) \quad u \wedge v_t + H_2 i^* v_2 - \} - u \wedge v, = - (v j^{\wedge} + v_a \wedge w_a + v_3 S w_3) ,$$

qualunque sia la variabile cui si riferisce la caratteristica  $\wedge$ . Ora, se questi due sistemi di superficie sono segati ortogonalmente da un terzo sistema, questo deve evidentemente segare ad angolo retto anche tutte le curve d'intersezione fra le superficie dei due primi, e quindi dev'essere soddisfatta l'equazione (21). In virtù dunque di questa e della (24) si avranno le due identità

$$I - j^{\wedge} w_a \quad \quad \quad = 0 , \quad \quad \quad = 0 .$$

Ma avendosi, per ipotesi,  $M=0$ , le due condizioni (22), (23) si riducono semplicemente alle due precedenti, epperò risultano soddisfatte identicamente pel semplice fatto dell'ortogonalità dei tre sistemi. Con ciò è dimostrato che ogni intersezione di due su-